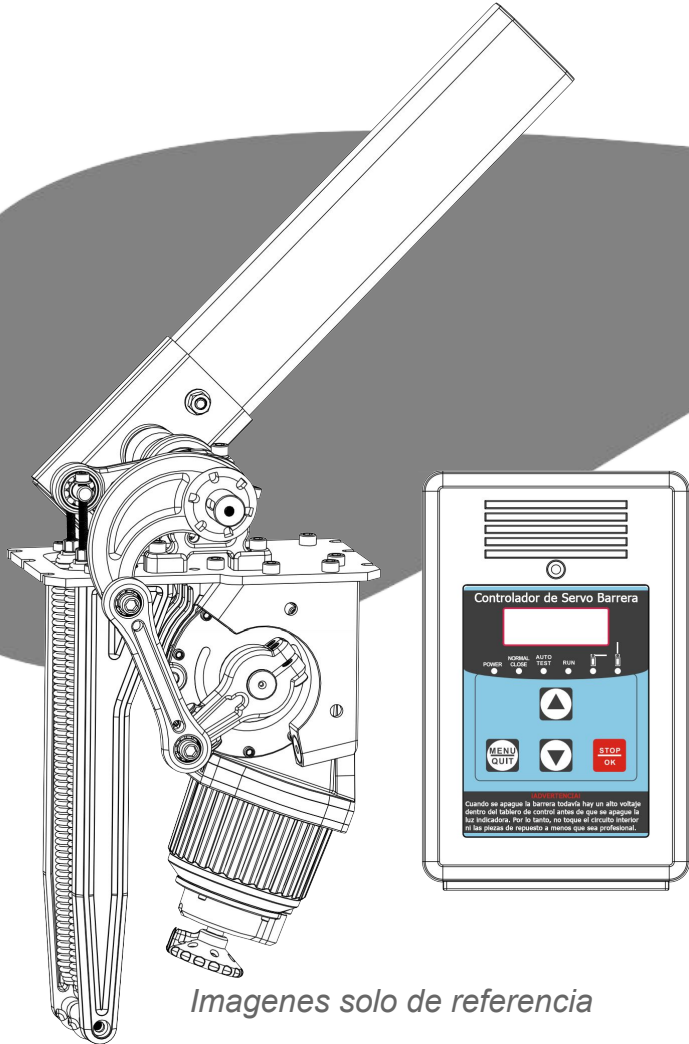


Servo Barrera Vehicular DC

Manual



Imágenes solo de referencia

WEJOIN

NO.2018.1

Contenidos

1.	Introducción Breve	1
2.	Características y Funciones.....	1
3.	Datos Técnicos.....	1
4.	Estructura del mecanismo.....	2
5.	Definición de la dirección de instalación.....	2
6.	Instalación y ajuste de piezas mecánicas.....	3
6.1	Instalación del gabinete.....	3
6.2	Selección de resorte, instalación y ajuste.....	3
6.3	Mecanismo de cambio de dirección de instalación.....	4
6.4	Uso del bloqueo del volante del motor.....	5
7.	Instrucciones y Explicaciones del controlador.....	6
7.1	Explicación de la interfaz del controlador.....	8
7.2	Explicaciones del menú del controlador.....	8
7.3	Explicaciones de función.....	9
7.4	Detección automática después del encendido.....	10
8.	Fallas comunes y soluciones	11
9.	Garantía y artículos de servicio.....	11
10.	Mantenimiento.....	11
11.	Lista del paquete.....	12

Apéndice

I.	Código del control remoto.....	12
II.	Diagrama de cableado para la interfaz de Luz R&G.....	13
III.	Requisitos para el control cableado de la apertura.....	13
IV.	Diagrama de cableado para dos barreras operando en línea.....	14
V.	Protocolo de comunicación RS485.....	15
VI.	Interpretación de caracteres del display digital.....	16

¡ADVERTENCIA!

Por seguridad: siga estrictamente las instrucciones para configurar este equipo.

1. Está prohibido abrir la cubierta superior y puerta del gabinete cuando se encuentre en función la barrera.
2. Debe haber una conexión a tierra física con la barrera
3. Asegúrese de que no existan personas u objetos dentro del área de operación de la barrera cuando presente un fallo.

1. Introducción Breve

Esta es nuestra servo barrera DC de nueva producción, que utiliza la tecnología actualizada de control electrónico y la tecnología de procesamiento de maquinaria, sin diseño de interruptor de límite, para realizar el no ajuste del mecanismo, velocidad ajustable, reducción automática de velocidad, ext. De esta manera, haga que la barrera funcione de manera más constante y confiable. Este producto está resaltado en aplicaciones de frecuencia y vida útil más larga.

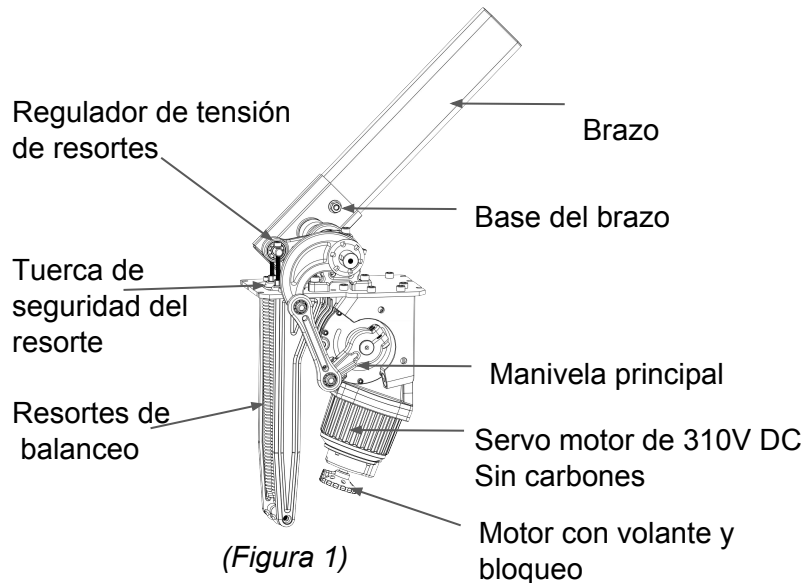
2. Características y Funciones

- 2.1 Diseño innovador del bloqueo del volante del motor: levante el brazo con la mano cuando esté apagado, tire del bloqueo del volante del motor para bloquear la barrera; suelte el bloqueo del volante del motor para que funcione cuando se encienda
- 2.2 Sin diseño de interruptor de límite: el motor puede detectar la posición de la pluma automáticamente.
- 2.3 Diseño de soporte de pluma bidireccional: la instalación a la izquierda y la instalación a la derecha se pueden configurar fácil y rápidamente.
- 2.4 Detección automática después del encendido, la velocidad de apertura / cierre es ajustable
- 2.5 Con función de auto reversa por obstrucción de bloqueo
- 2.6 Interfaz para fotocelda de infrarrojos (Necesita instalar detectores de fotocelda)
- 2.7 Interfaz para detector de tipo LOOP, para evitar golpear el vehículo y controlar el cierre del brazo automáticamente después del paso del vehículo
- 2.8 Función de conteo incorporada: Puede registrar el número de vehículos que pasarán por el loop con el brazo arriba, tras superarse este número, el brazo baja después del paso del vehículo y mejora la eficiencia del tráfico.
- 2.9 Función de retardo de cierre automático: Coordinada con la función de conteo; si el tiempo de detección del vehículo es superior al tiempo almacenado, el brazo bajará automáticamente por cuenta regresiva, pero habrá un nuevo conteo regresivo si hay una señal de detección LOOP o de subida.
- 2.10 Interfaz de comunicación RS485 integrada, para realizar el control de barrera abierta / cerrada por computadora y consulta de estado de barrera
- 2.11 Puede añadirse el módulo de red RJ45, para realizar el control de la barrera de apertura / cierre mediante la red informática y la consulta de estado de la barrera
- 2.12 Con función de prueba de envejecimiento automático
- 2.13 Control de señales NO/NC es opcional
- 2.14 Pantalla digital de 4 dígitos, muestra más información.

3 DATOS TÉCNICOS

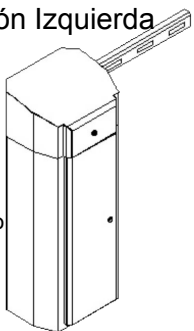
- 3.1. Temperatura de operación del motor: -30°C ~ +85°C
- 3.2. Poder de Operación: 220V ±10%, 110V ±10%
- 3.3 Potencia máxima del motor: 100W máximo
- 3.4 Humedad: ≤90% RH
- 3.5 Distancia del control remoto: X ≥30m
- 3.6 Grado de aislamiento: F

4. Estructura del mecanismo



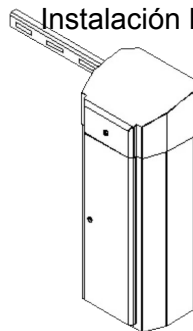
5. Definición de la dirección de instalación

Instalación Izquierda



(Figura 2)

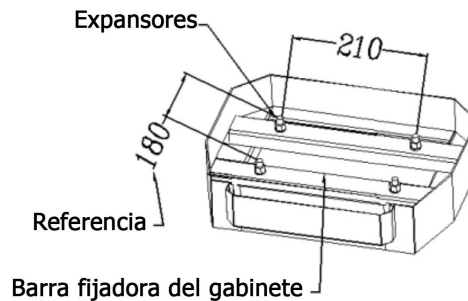
Instalación Derecha



6. Instalación y ajuste de las piezas mecánicas

6.1 Instalación del gabinete

Por favor seleccione el modelo de barrera más adecuado al sitio de instalación, después atornille la base del gabinete al suelo con ayuda de los expansores



6.2 Selección de resorte, instalación y ajuste

La puerta de la barrera está bien ajustada antes de la entrega. Si es necesario cortar la pluma, reinicie el menú "selección de la longitud de la pluma" en la unidad de control para garantizar el buen funcionamiento de la barrera

6.2.1 Selección de resorte

La selección de resorte se refiere a la selección correcta del tipo de resorte acorde a la tabla de tipos de resorte ubicada en la puerta del gabinete.

6.2.2 Instalación del resorte, desmontaje y sustitución

pasos de desmontaje: coloque el brazo en posición vertical, (vea la figura 1), afloje las tuercas de sujeción del resorte, desenrosque los tornillos de ajuste del resorte M8 * 140 con una llave hexagonal y luego retire el resorte.

Los pasos para la instalación y desmontaje del muelle son los opuestos.

6.2.3 Ajuste de la fuerza del resorte

Al apagar, levante el brazo 45 grados, si el brazo puede mantenerse equilibrado, significa que la fuerza del resorte es la correcta, por lo que no requiere ajuste; si el brazo baja, significa que la fuerza del resorte tiene poca tensión, necesita tensar más el resorte. Si el brazo se levanta, significa que la fuerza del resorte tiene mucha tensión, necesita destensar el resorte.

6.3 Mecanismo de cambio de dirección de instalación

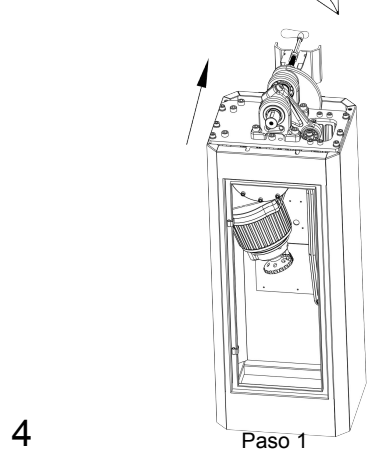
El mecanismo de esta barrera se puede instalar tanto a la izquierda como a la derecha. Los usuarios pueden cambiar el sentido de la barrera acorde al sentido del tránsito requerido. Tomaremos como ejemplo el mecanismo de barrera instalado a la izquierda. La siguiente descripción habla acerca de cómo cambiar de instalación izquierda a instalación derecha.

6.3.1 Desmonte la base del brazo: Retire el tornillo de 10mm con una llave Allen de 8mm en sentido contrario a las manecillas del reloj.

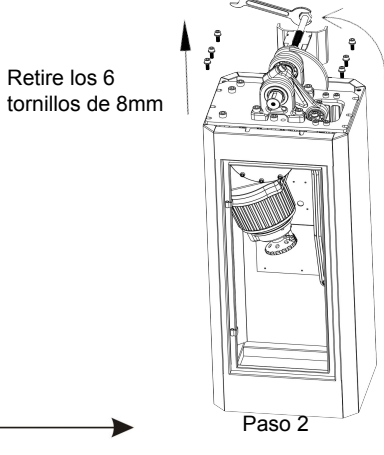
6.3.2 Cambie la dirección de instalación del mecanismo: Desmonte los 6 juegos de tornillos de 8mm que fijan el panel del mecanismo, gire el mecanismo 180° verticalmente y vuelva a colocarlo en el gabinete. Después fijarlo con los 6 tornillos.

6.3.3 Monte la base del brazo: Monte la base del brazo de nuevo, fije el tornillo de 10mm con la llave Allen de 8mm en dirección a las manecillas del reloj. Con esto; el cambio de dirección de instalación ha finalizado.

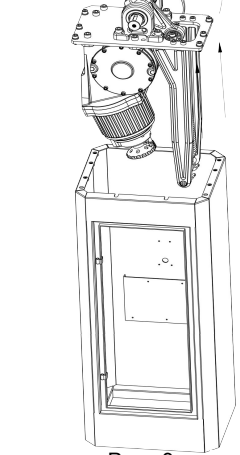
saque el tornillo de 10 mm girando la llave allen de 8 mm en sentido contrario a las manecillas del reloj



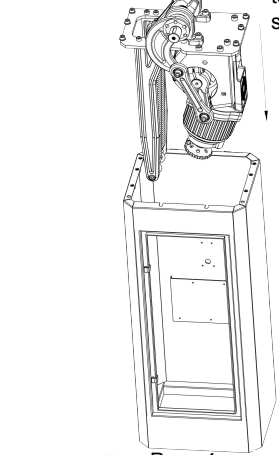
Empuje el soporte de la pluma girando la llave en sentido de las manecillas del reloj con un tornillo de 14 mm * 150



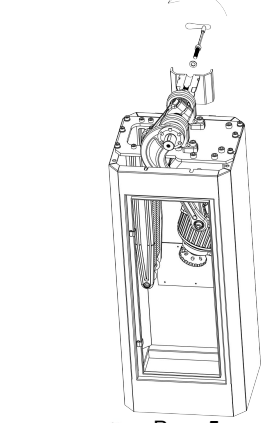
Gire el mecanismo 180°



Ponga el mecanismo dentro del gabinete

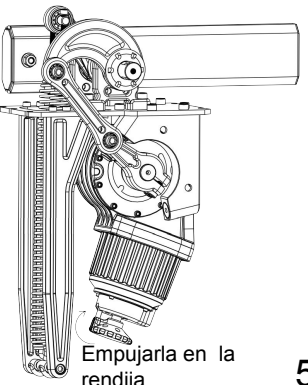
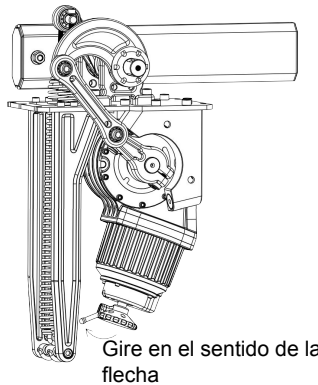
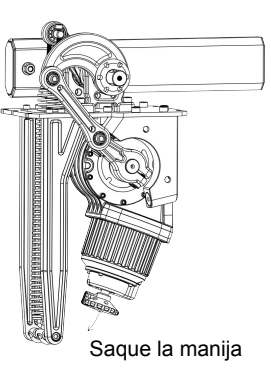


Monte la base del brazo de nuevo, fijando el tornillo de 10mm con la llave Allen de 8mm en sentido de las manecillas del reloj

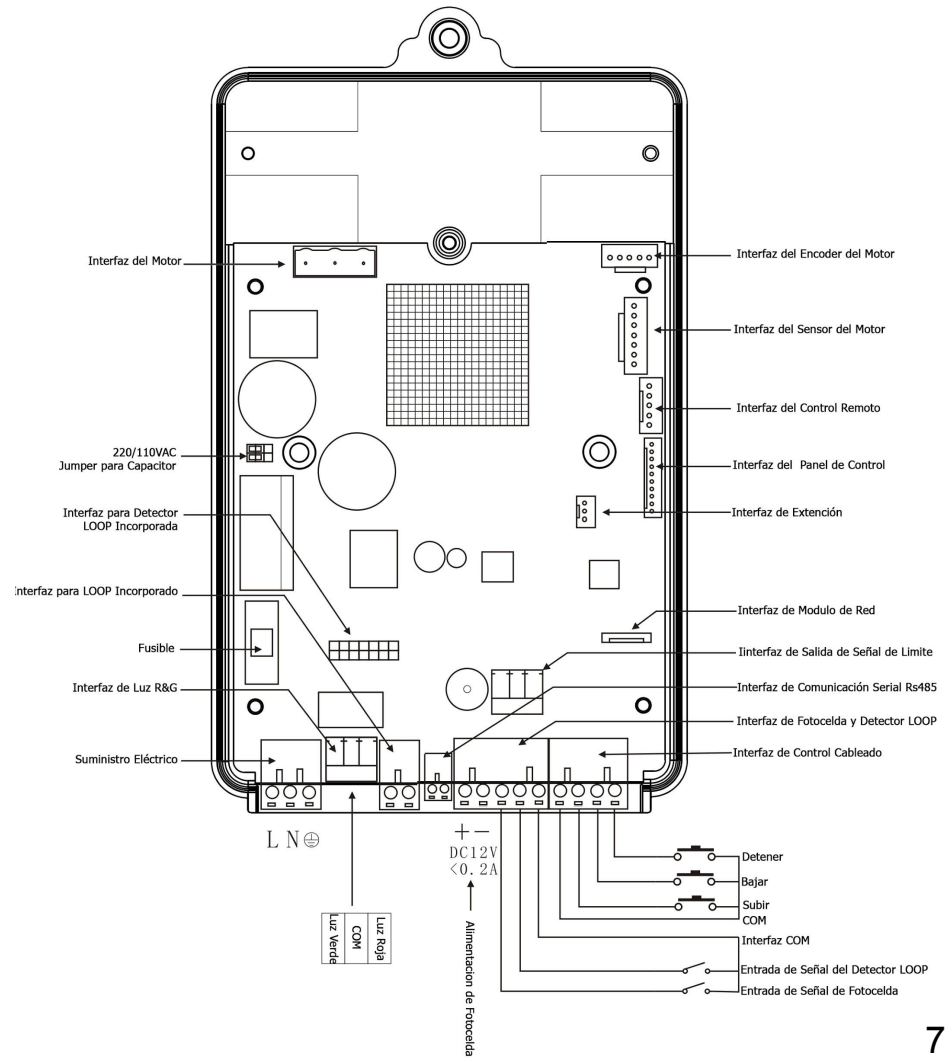
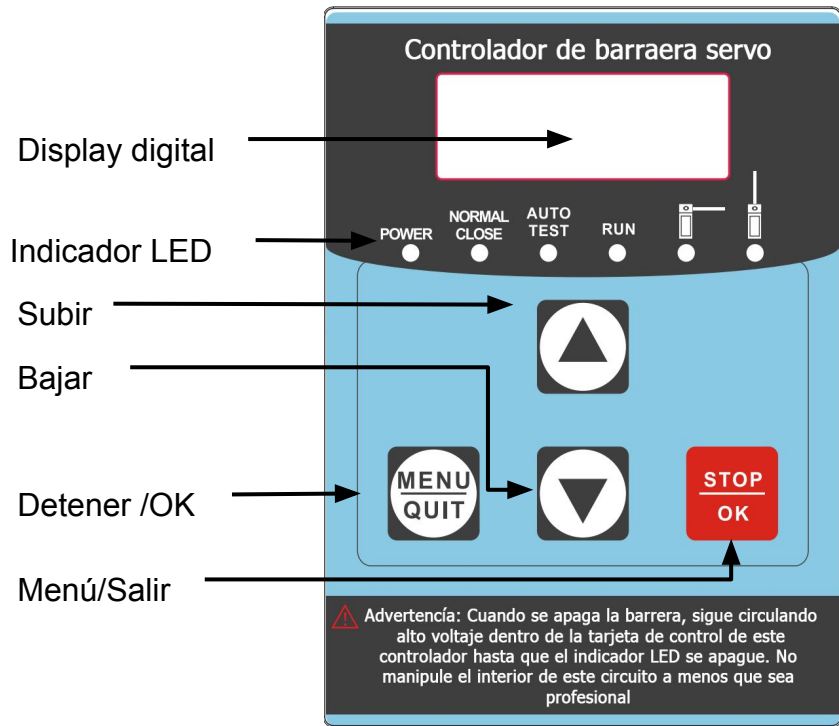


6.4 Uso del bloqueo de volante del motor

Durante el apagado, puede usar el bloqueo del volante del motor para bloquear. Vea la foto de la siguiente manera, tire de la palanca hacia la ranura fija para bloquearla. Cuando se encienda, tire de la palanca para desbloquear, o el controlador mostrará Er.6. (Si se muestra Er.6, es necesario desbloquear y volver a encender).



7. Instrucciones y explicaciones del controlador



7.1 Explicación de la interfaz del controlador

Todas las conexiones eléctricas se realizan antes de la entrega. Al conectar al suministro eléctrico conectar a tierra física. Las explicaciones e instrucciones para las interfaces de función principal y la luz indicadora son las siguientes:

7.1.1 220/110V Jumper para capacitor:

Este motor de barrera y controlador soportan voltajes de 220V y 110V. Si necesita cambiar el voltaje de entrada, enchufe la tapa del puente en la posición correcta antes de encenderla (el puente a la izquierda es para 220 V, el puente a la derecha es para 110 V).

7.1.2 Interfaz del detector de LOOP:

Esta interfaz es compatible con el módulo de detección de radar (detector de LOOP) o módulo de inspección por radar; Si usa un detector de LOOP, el loop debe conectarse a "Interfaz de bucle incorporada"

7.1.3 Interfaz de Luz R&G:

Este puerto no es de alimentación, sólo es un switch entre COM y el color de luz R&G correspondiente. Cuando el brazo baje a su posición horizontal, la luz roja se mantendrá encendida. Durante la caída del brazo o la elevación, la luz roja seguirá encendiéndose. (Por favor diríjase al apéndice II para diagrama cableado)

7.1.4 Interfaz de señales de control cableado

Esta interfaz es de control de señales de contacto seco, conectando ARRIBA▲/ ABAJO▼/ DETENER■ con "COM". La tarjeta de control responderá en consecuencia. Los usuarios pueden conectar por esta interfaz con un sistema de estacionamiento. También puede conectar botones para controlar la Barrera. (Por favor revise el apéndice III para requerimientos de la tarjeta principal de control.

7.1.5 Interfaz de Fotocelda y Detector Loop

Esta interfaz es de control de señales de contacto seco, para levantar el brazo cuando se cierra el circuito entre "COM" y "Photocell" durante el cierre de la barrera, para bajar el brazo cuando se cierra el circuito entre "COM" y "Loop" durante la apertura de la barrera a su posición límite, para levantar el brazo cuando se cierra el circuito entre "COM" y "Loop" durante el cierre de la barrera, y después de subir el brazo hasta la posición límite, "Loop" y "COM" se desconectan para que la barrera cierre el acceso.

7.1.6 Interfaz de comunicación Serial RS 485

Esta interfaz es para conectar a través del par trenzado sin blindaje UTP y el convertidor RS 485-RS232, o conectando la interfaz USD de la computadora mediante el convertidor USD-RS485. Realice el control informático de la barrera y pregunte el estado de la barrera mediante el protocolo de comunicación. La dirección se establece mediante el menú de configuración. Consulte el apéndice V para el protocolo de comunicación. También se puede usar para trabajar con dos puertas de barrera en línea (consulte el apéndice VI)

7.1.7 Interfaz de señal de salida de límite

Esta interfaz es una salida de señal 12VDC (resistencia de 100 ohmios de la serie) para abrir hasta el límite superior 0. FINAL / cierre hasta el límite inferior C.END, la leva del sistema recibe la señal de la posición de la pluma desde esta interfaz

7.1.8 Interfaz de Módulo de Red




Esta interfaz es compatible con el módulo de red de soporte de la compañía, para realizar el control de la barrera de apertura / cierre por computadora a través de la red de área local y la consulta del estado de la barrera

7.2 Explicaciones del menú de configuraciones del controlador

7.2.1 Método de configuración

8

En la posición de límite superior o inferior, mantenga presionada la tecla " " durante unos segundos ingresando a la configuración del menú.

Presione  "  a elegir la función. Luego presione " " para  finalizar la selección. Presione " " para salir de la selección de configuración.

7.2.2 Contenido del Menú Regular:

P1. X Auto reversa frente a obstrucción: 0: Detener en obstrucción
1: Intensidad más baja
2: Intensidad baja (Default)
3: Intensidad media

P2. X: Función de conteo : 1: Abierto; 2: Cerrado

P3. XX Retardo en la función de Auto reversa: 0: Cerrado; 3~60: Tiempo de retardo en la función de Auto reversa. (unidad: segundos)

P4. XX Dirección R485: 0: En línea; 1~99 Código de dirección

P5. XX Ángulo del Brazo: El número indica los grados del brazo; 90° por default

P6. XX Ajuste horizontal del brazo: 00 a 40 engranajes

P7. XX Ajuste vertical del brazo: 00 a 25 Engranajes

P8. X. X Velocidad del brazo (levantar): CB0-1SV-H: 1.2 / 1.5 / 2.0 (longitud de brazo ≤4.5m).

P9. X. X Velocidad del brazo (Bajar): CB0-1SV-1: 3.0 / 4.0 / 5.0 / (Longitud del brazo ≤ 6m).

Nota: El número pasa a velocidad, Unidad: Segundos.

7.2.3 Contenido del menú avanzado:

PA. X Test de auto manejo: 0: Cerrado(Default); 1: Apertura normal

Pb. X Tipo de señal: 0 Cerrado normal; 1: Apertura normal (Default)

Pc. X Modo de Aprendizaje después de encender: 0: Brazo Sube y Baja (Default); 1: Brazo sube solamente

Pd. X Control de bloqueo del volante del motor: 0: No monitoreado; 1: Monitoreando (default)

7.3 Explicaciones de función

7.3.1 Función de Auto Reversa por función de obstrucción:

cuando el brazo se topa con una obstrucción durante la caída, retrocederá automáticamente (se levantará) o se detendrá

7.3.2 Función de conteo

Registre el número de veces (N) que el brazo se levantará por medio de control cableado. Cuando el número (N) de vehículos pase por el loop, el brazo bajará de forma automática.

7.3.3. Función de retardo en Auto Reversa :

Cuando el brazo se abre a la posición límite superior, si no hay ningún vehículo pasando por el circuito durante el tiempo de configuración, el brazo caerá automáticamente; Si hay señal de abrir, realizará la cuenta regresiva nuevamente. Si hay una señal de parada, el brazo caerá de inmediato.

7.3.4 Función de comunicación RS485:

Cuando funcionan dos barreras juntas el host se puede configurar en 0: "modo en línea" (consulte el apéndice V para obtener más información), cuando use el sistema superior (como una computadora) para controlar, puede elegir el código de dirección de 10 a 99

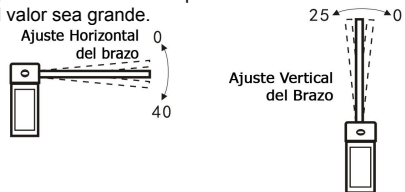
9

7.3.5 Límite de ángulo vertical:

Es el ángulo al que el brazo se abre cuando se eleva hasta el límite de posición; el ángulo puede modificarse si existe un obstáculo en su fin de carrera de posición vertical. (si la configuración no es de 90°, el modo de aprendizaje no se podrá configurar en "Solo brazo abierto")

7.3.6 Ajuste horizontal del brazo:

ajuste fino del brazo en posición vertical. El brazo avanzará cuando el valor sea pequeño; bajará cuando el valor sea grande.



7.3.7 Ajuste vertical del brazo :

Ajuste el fino del brazo en posición horizontal. El brazo avanzará cuando el valor sea pequeño; irá hacia atrás cuando el valor sea grande

7.3.9 Velocidad de subida del brazo:

Configure la velocidad de subida del brazo

7.3.9 Velocidad de bajada del brazo:

Configure la velocidad de bajada del brazo

Pa. Prueba de auto envejecimiento:

Abra esta función para realizar la apertura de la barrera, abra y cierre durante el proceso de cierre para la prueba de envejecimiento. Después de apagar y reiniciar, la operación continuará. Esta función se puede cancelar presionando el botón de parada

Pb. Tipo de señal NO/NC:

Significa el tipo de entrada de "parada", "detector de Loop" y "fotocelda" de la señal de control cableado. "normalmente abierto" significa la acción de respuesta cuando la señal y la interfaz común están en cortocircuito; "Normalmente cerrado" significa la acción de respuesta cuando la señal y la interfaz común se desconectan, la señal de este controlador está "normalmente abierta" por defecto

Pc. Modo de aprendizaje después de encender:

Cuando se enciende, por defecto; el brazo de la barrera subirá y bajará lentamente una vez. Si tiene un brazo largo instalado, es posible que la barrera no pueda cerrarse debido a la inercia generada. En este caso puede establecer el modo de aprendizaje en 1: "solo subir brazo"

Pd. Monitoreo de bloqueo del volante del motor

El controlador monitoreará el estado de bloqueo del volante del motor, si el sensor de monitoreo falla y se muestra en el display (**Er.6**), puede configurar Pd en 0 (Desactive la función de monitoreo de bloqueo del volante del motor.)

7.4 Detección automática después del encendido

el controlador debe estar aprendiendo la posición de la pluma después del encendido: la puerta de la barrera se abrirá lentamente y luego se cerrará una vez por defecto. Durante el proceso de aprendizaje, detecta toda la interfaz de señal abierta y antigolpes, y detendrá el aprendizaje si hay señal. Mientras tanto, el tubo digital muestra la información de la señal relacionada (consulte el apéndice vi), y el reaprendizaje después de que la señal desaparece. Después de terminar de inclinar, la pluma permanece en la posición límite inferior. El display mostrará "**Er.5**". Si se hizo funcionar a la barrera sin brazo y con resortes tensados, o si hay obstrucción en el brazo durante el proceso hacia arriba o hacia abajo, o el resorte y el brazo se encuentran mal calibrados, es necesario eliminar el obstáculo o ajustar el resorte luego vuelva a encenderlo.

Si el modo de aprendizaje es "solo subir brazo", la barrera solo se abrirá a la posición límite y no se cerrará: durante el proceso de aprendizaje de la apertura, si la barrera no puede abrirse hasta el límite de su posición debido a una obstrucción física, no podrá completar la carrera completa de aprendizaje.

8. Fallas Comunes y Soluciones

8.1 Cuando se enciende, al presionar el botón "subir" o "bajar" no hay reacción en el brazo

8.1.1 Revisar el suministro eléctrico y el fusible de la tarjeta controladora.

8.1.2 Revisar si el control remoto se comunica con el receptor, o revise las baterías del control remoto en caso que requieran ser reemplazadas.

8.1.3 Verifique si hay una interfaz de canal compartido y presione los botones en el panel de control para verificar si puede funcionar.

8.1.4 Verifique si el circuito de protección externo está averiado o en estado de protección. Comprueba el estado de la fotocelda y el detector Loop se encuentren encendidos.

8.2 La puerta de la barrera se cierra a la mitad y luego deja de aprender durante la autopruueba del controlador después del encendido

8.2.1 Verifique si el brazo está instalado, La barrera necesita tener el brazo instalado si tiene los resortes instalados.

8.3 El brazo tipo cerca o el brazo de 6m se eleva automáticamente al cerrar

8.3.1 Revise "Función de Auto Reversa" y configurarla como: "3"

9. Garantía y Artículos de Servicio

9.1 Se ofrece servicio gratuito para piezas de componentes en un año de garantía. (No incluye el brazo de barrera ni el mando a distancia).

9.2 Servicio de por vida con cargo en consecuencia.

9.3 Se admiten preguntas técnicas.

9.4 Los siguientes artículos y situaciones no están incluidos en la gama de servicios gratuitos:

9.4.1 El usuario no siguió las instrucciones y causó daños en el equipo

9.4.2 El suministro eléctrico no es estable, fuera del rango permitido de voltaje o en desacuerdo con las normativas eléctricas.

9.4.3 El usuario instaló o dió utilidad al equipo de forma inapropiada, ocasionándole daños

9.4.4 Daños por desastres naturales

9.4.5 Tiempo de garantía agotado

9.4.6 Los artículos de servicio están fuera de nuestras promesas

10. Mantenimiento

10.1. Mantenga la barrera limpia

10.2. Revise las partes de la barrera cada mes, en caso de piezas sueltas

10.3. Revise el balance y estado del resorte después de 1 millón de ciclos; cambie el resorte cada 3 millones de ciclos, para evitar la ruptura del resorte por fatiga excesiva.

10.4. Revise las partes que tienen mayor desgaste cada medio año y reemplace.

10.5 La distancia del control remoto se acortará o no funcionará en casos como interferencia por grandes objetos entre el control y el receptor de la barrera, Batería agotada o Ambientes muy extremos.

11. Lista de Empaque

Nombre	Especificación	Cantidad	Unidad	Aplicación
Tornillos, Tuercas, Rondana	M12*70	2	sets	Fijar el brazo
Barra de fijación del brazo		1	pcs	Fijar el brazo
Cubierta de plástico para el soporte del brazo		1	sets	Opcional
Barra de fijación del gabinete		2	pcs	Fijar el gabinete
Tornillos Expansores	M16*150	4	sets	Fijar el gabinete
Descanso del brazo		1	pc	Opcional
Radio Emisor		1	pcs	Opcional
Llaves		2	pcs	Para puerta del gabinete
Control Remoto		2	pcs	
Manual (Inglés)		1	pcs	

Apéndice I: Control Remoto

Dos tipos de control remoto, múltiples frecuencias para elegir, Si necesita añadir o cambiar el control remoto, existen los siguientes métodos

1. Tipo de Vinculación

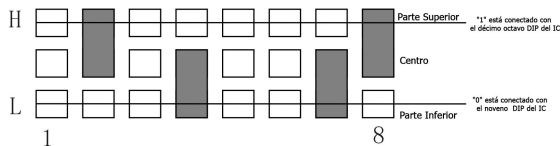
Método de vinculación 1: Antes de conectar la barrera a la energía, mantenga presionado el botón "STOP", después conecte la barrera a la energía, después de 6 segundos el indicador del receptor pasará de estar encendido a parpadear 4 veces y luego se apagará, esto significa que el control se ha vinculado correctamente. (Durante el proceso de vinculación, no suelte el botón, de lo contrario tendrá que repetir el proceso).

Método de vinculación 2: presione el botón "UP" y "STOP" del control remoto de buen aprendizaje al mismo tiempo durante 4 segundos, el indicador o el receptor mantendrán la iluminación significa ingresar al estado de aprendizaje; durante 3 segundos, presione el botón "detener" del controlador remoto que no está aprendiendo (o presione 2 veces simultáneamente), el indicador del receptor parpadeará 4 veces. Eso significa que se ha vinculado. Si el control remoto no recibe ninguna señal efectiva, abandonará el estado de aprendizaje.

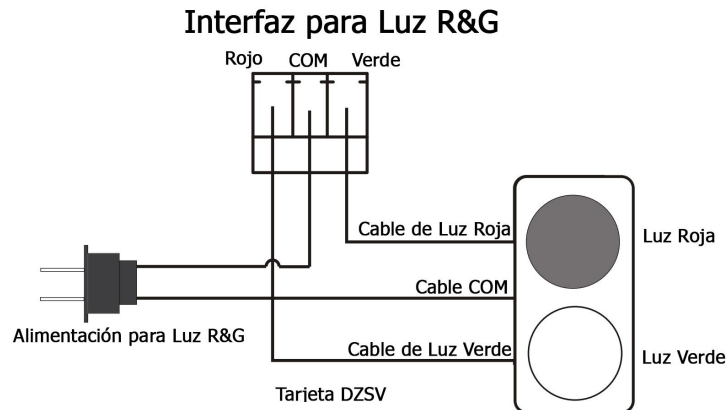
Borre el código del control remoto: retire la tapa del receptor de radio y enciéndalo, luego haga un cortocircuito en la placa de la esfera izquierda 2 en el molde del receptor hasta que se apague el indicador. entonces el código del mando a distancia se borra

El código del mando a distancia y del receptor debe ser el mismo.

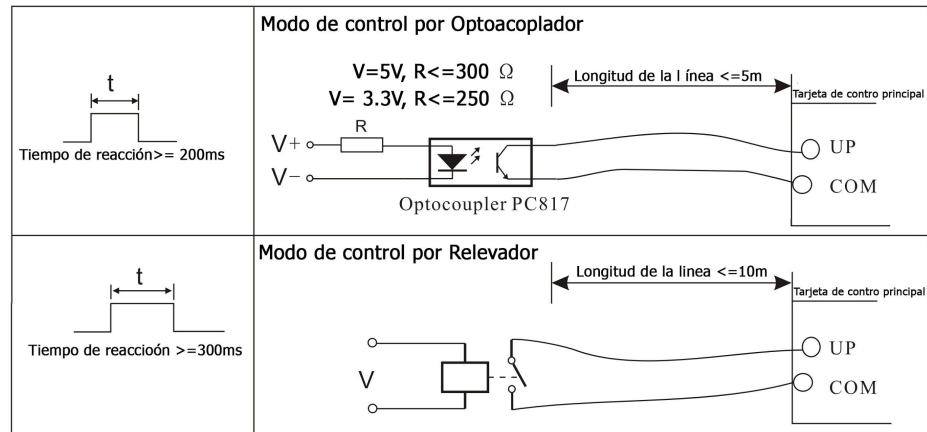
Método de codificación: abra el control remoto, saque la batería, hay una placa de dial, la dirección es de derecha a izquierda. La soldadura entre el puerto intermedio y el puerto superior es el estado "1". La soldadura entre el puerto intermedio y el puerto inferior es el estado "0". Vacío es el estado "X". El código que se muestra a continuación es 10XX0X1X (Advertencia: ¡extraiga la batería antes de codificar!)



Apéndice II: Diagrama de cableado para interfaz R&G de luz



Apéndice III: Requerimientos para control cableado con la tarjeta principal



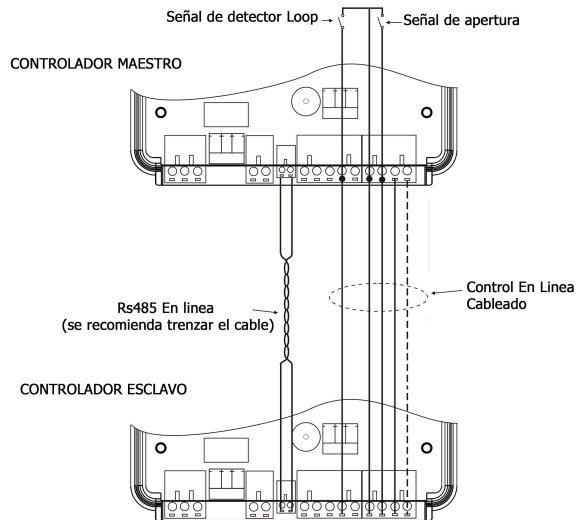
Apéndice IV: Diagrama de cableado para dos barreras trabajando en conjunto

Si dos barreras funcionan en línea, el controlador soporta dos modos RS485 en línea y control cableado en línea.

1. **Modo en línea RS485:** El controlador que se conecta con la señal de abrir y la señal del detector Loop, se define como Controlador maestro ingresando en la configuración del menú regular, establecemos P4.XX para que sea P4.; Para definir otro controlador como esclavo hay que ingresar su dirección RS485, esto se establece en P4.XX en P4.1 (1 como predeterminado). conectar D + y D - uno a uno acorde a la interfaz RS485 del controlador maestro y controlador esclavo (recomendado trenzar cables RS485). Este modelo en línea solo requiere dos cables.

2. **Modo de control cableado en línea:** Conecte en paralelo: "COM", "Señal de Abrir", "Señal de Cerrar", "Señal de paro" con la interfaz de control cableado en dos controladores por medio de cables, se necesitan 4 cables al menos (si la cantidad de cables pre-enterrados no es suficiente, la "señal de parada" que se usa raramente puede ignorarse).

Nota: En los requisitos más altos, los dos modos anteriores se pueden utilizar al mismo tiempo. Además, el código de los receptores de radio de dos puertas de barrera se puede configurar de la misma forma, para sincronizar el funcionamiento remoto.



Apéndice V: protocolo de comunicación RS4850

Formato de comunicación: Formato de comunicación: 16 hexadecimales, velocidad de transmisión: 19200. Formato de fecha enviado por el sistema superior: Encabezado de datos (fd xx) + Dirección + Comando + (datos) + Código de finalización (fd fa) sin embargo, xx no puede ser fd o fa (la dirección en el siguiente ejemplo es 00) Formato de datos devuelto por el controlador: Encabezado de datos (fd 00) + Dirección + Coma y + (datos) + Código de finalización (Fd Fa). las mismas tablas de comandos usadas comúnmente (la dirección en el siguiente ejemplo es 01), para obtener más comandos, solicite a nuestro servicio de atención al cliente los archivos electrónicos).

- | | |
|---|---|
| 1. El sistema superior envía el comando de búsqueda: 00
El controlador de la barrera regresa a: 00 estado intermedio / 09 hasta la posición límite / 0c hacia abajo hasta la posición límite | el código de transmisión de flujo es fd 00 01 00 fd fa
Si la barrera está en la posición límite superior, el código de flujo de retorno: fd 00 01 09 fd fa |
| 2. El sistema superior envía el comando de Apertura: 03
El controlador de la barrera regresa a: 03 | El código de transmisión de flujo es fd 00 01 03 fd fa
El código de flujo de retro es: fd 00 01 03 fd fa |
| 3. El sistema superior envía el comando de Cierre: 05
El controlador de la barrera regresa a: 05 | El código de transmisión de flujo es fd 00 01 05 fd fa
El código de flujo de retro es: fd 00 01 05 fd fa |
| 4. El sistema superior envía el comando de bloqueo: 07
El controlador de la barrera regresa a: 07 | El código de transmisión de flujo es fd 00 01 07 fd fa
El código de flujo de retro es: fd 00 01 07 fd fa |
| 5. El sistema superior envía el comando de bloqueo: 08
El controlador de la barrera regresa a: 08 | El código de transmisión de flujo es fd 00 01 08 fd fa
El código de flujo de retro es: fd 00 01 08 fd fa |
- NOTA: Después de que le comando de bloqueo haga efecto, el controlador de la barrera no responderá a ninguna otra orden solo aceptará el comando de desbloqueo o reset de la misma

Apéndice VI: Interpretación del display digital

Información de fallas, descripción y solución

Er.1 Falla en la memoria

Solución: reemplace por un nuevo control, o configurar bien el menú cuando se enciende para hacer que la barrera como uso de emergencia temporal.

Er. 2 falla en el circuito de detección de corriente

Solución: Reemplace por un nuevo controlador .

Er. 3 El motor no puede ser detectado o el circuito del motor es anormal

Solución: Compruebe la continuidad y estado de todos los cables que van del controlador al motor.

Er. 4 Datos del encoder fuera de rango

Solución: Compruebe si el controlador se comunica con el mecanismo de la barrera

Er. 5 Posición de aprendizaje errónea

Solución: Verificar si el resorte se encuentra críticamente fuera de balance

Er. 6 El candado del volante del motor no está desbloqueado

Solución: Verificar si el candado del volante del motor se encuentra desbloqueado

Descripción de estados de límite en el display

Lxxx Ángulo de límite arriba, XX son los grados de ángulo

Ldxx Límite de bajada y velocidad de cierre, XX es la velocidad de cierre

xxxx Temperatura del motor, XXX s es el valor de la temperatura

dExx Retardo en auto cierre, XX es el valor del tiempo en cuenta regresiva

uPxx Tiempo de abrir de las memorias cuando se activa la opción de conteo

Descripción del proceso de abrir/Cerrar en el display

--XX Al desplazar hacia arriba "--" significa Apertura, "XX" significa velocidad de apertura

Al desplazar hacia abajo "--" significa Apertura, "XX" significa velocidad de apertura

---- Significa Alto

Indicador de Auto reversa por obstrucción

Er. ob